This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problems Mailbox.

19日本国特許庁(JP)

⑩ 特 許 出 顋 公 開

◎ 公 開 特 許 公 報(A) 平3-61214

⑤Int. Cl. ⁵

識別記号

庁内整理番号

码公開 平成3年(1991)3月18日

B 65 G 57/00 47/52

47/52 47/54 47/68 Z 8712-3F D 8010-3F B 8010-3F E 8010-3F

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全5頁)

◎発明の名称

空パレツト回収装置

②特 願 平1-196667

@出 願 平1(1989)7月31日

@発 明 者

洋文

神奈川県平塚市真土2150

勿出 願 人

横浜ゴム株式会社

東京都港区新橋5丁目36番11号

四代 理 人 弁理士 小川 信一

今 村

外2名

明細菌

1. 発明の名称

空パレット回収装置

2.特許請求の範囲

3.発明の詳細な説明

(産業上の利用分野)

この発明は、空パレットの回収装置に係わり、 更に詳しくはシート状ゴム材料等の積載物を他 の位置に取り除いた空パレットを1箇所に集め て積み上げ、搬出位置まで自動的に移送させる 空パレット回収装置に関するものである。

〔從来技術〕

従来、パレット上に折畳んで積載されたシート状材料をミキサー本体等の近傍に設置された計量コンベヤーに供給する際、サンドウィッチコンベヤーを介して計量コンベヤーに供給する方法がとられており、そしてシート状材料をサンドウィッチコンベヤーへ供給する場合には、オペレータの人手による作業が行われていた。

また空になったパレットの運搬は、やはり専 属のオペレータが空パレットを積み上げて次工 程に搬出されていた。

(発明が解決しようとする問題点)

然しながら、上記のような従来方法では、シート状材料の供給及びパレットの搬出や引取に は、専属のオペレータが常に待機している必要 があり、従ってオペレータの安全性の確保や、 オペレータの作業経験等が必要になると共に、 一人のオペレータで多工程を持つことが出来な いと言う問題があった。

また従来の装置では、無人化が困難であると 共に、自動計量化が可能となっても上記のよう にオペレータによる手作業が必要であり、更に 広いスペースを必要とする問題があった。

(発明の目的)

この発明は、かかる従来の問題点に着目して変ない。ない。この発明は、かかるでは、ところのでは、ところのでは、との目的とない。というでは、ないのでは、自動ではいいが、というでは、ないのではないでは、ないのではないではないではないのでは、ないのではないのでは、ないのでは、ないのではないではないではないのでは、ないのではないではないではないではないのではないではないではない

性及び作業の効率化を図ることが出来る空パレット回収装置を提供することを目的とするものである。

(課題を解決するための手段)

この発明は上記目的を達成するため、排出コンベヤーの協出部に、排出コンベヤーと直交し、かつ2箇所以上から排出された空パレットを1箇所に集合させる集合コンベヤーを設置し、この集合コンベヤーに、前記1箇所に集められた空パレットを順次自動的に積み上げる積み上げ装置を設けると共に、積み上げられた空パレットを協出位置まで移送する移送コンベヤーを設けたことを要旨とするものである。

(発明の作用)

この発明は上記のように構成され、積載物を取り除いた空パレットを1箇所に自動的に集め、この空パレットを所定の数だけ自動的に積み上げて、搬出位置まで自動搬送させることを特徴としている。

(発明の実施例)

以下添付図面に基いて、この発明の実施例を説明する。

第1図はこの発明を実施した空パレット回収 装置の平面図を示し、この空パレット回収装置 は、シート状材料等の積載物を積載したパレッ トーを順次送り込む旋回可能な2台の送り込み ローラコンベヤー2a.2bと、この送り込み ローラコンベヤー2 a 及び 2 b から送り込まれ たパレット1を、順次一定のピッチで送り出す 2台の供給コンベヤー3a, 3bと、この供給 コンベヤー3 a. 3 bの撤出側端部に、供給コ ンベヤー3 a, 3 bと直交し、かつ積載物が計 量コンペヤー側に取り出された空パレットla を次工程に鍛出する排出コンベヤー4a. 4b が設置され、この排出コンベヤー4a.4bは、 第3図に示すように前後側の下部に設置された シリンダー等の昇降手段5a,5bを介して前 側及び後側に傾斜するように構成されている。

また、前記排出コンベヤー 4 a , 4 b の搬出 倒には、前記供給コンベヤー 3 a , 3 b と平行 に配設されると共に、排出コンベヤー4 a . 4 b と直交し、かつ各々の排出コンベヤー4 a . 4 b から設出された空パレット 1 a を 1 箇所に集合させる集合コンベヤー6 a . 6 b が設置されている。

この集合コンベヤー6a. 6bの先端側には、空パレット1aを90度旋回させるターンテーブル7を備えたローラコンベヤー8が設置され、このローラコンベヤー8には、前記1箇所に集められた空パレット1aを順次自動的に積み上げる積み上げ装置9を設けると共に、空パレット1aを搬出位置まで移送する移送コンベヤー10が設置されている。

前記、パレット1を順次送り込む旋回可能な 2台の送り込みローラコンベヤー2a.2bは、 第1図に示すように、供給されたパレット1の 向きを90度変えるターンテーブル11が図示 しないシリンダにより旋回可能に構成され、ま たフレーム12上にはモータ13を介して回転 駆動される駆動ローラ14が複数本配設されて いる.

また前記供給コンベヤー3a.3bは、第1回に示すように、フレーム15上の長手方向の両側にエンドレス状のチェーン16a.16bか平行に配設され、このチェーン16a.16bbは供給コンベヤー3a.3bの供給側端に設けられた挺動スプロケット17と、搬出側端部に設けられた挺動スプロケット18とに掛け廻され、供給コンベヤー3a.3bの側部に設置された波速機付きの駆動モータ19により回転駆動されるようになっている。

次に、第3回に示す排出コンベヤー4a.4bは、図示しない駆動モータにより回転駆動される複数本の駆動ローラ20を備えたローラコンベヤーが配設され、そしてローラコンベヤーの排出倒端部には、排出コンベヤー4a.4bから接出された空パレット1aを1箇所に集合させる集合コンベヤー6a.6bが直交する向きに設置されている。

集合コンベヤー 6 a, 6 b の搬出側先端には、

前述した送り込みローラコンベヤー2a,2bと同様に、ローラコンベヤー8が設置され、このローラコンベヤー8には、空パレット1aの向きを90度旋回させるターンテーブル21が図示しないシリンダにより旋回可能に構成され、またフレーム22上にはモータ23を介して回転駆動される駆動ローラ24が複数本配設されている。

6 を備えた昇降シリンダー 2 7 a . 2 7 b 及び 前後シリンダー 2 8 a , 2 8 b が設置されてい

そして、この積み上げ装置9の作動は、前記ローラコンベヤー8から向きを変更した空空ット1aが移送コンベヤー10に移載されて所定位置に設けたストッパ25aの所で停止すると、前後シリンダー28a,28bが作動して積み上げ装置9を内側に移動させ、そして、早年の下1aの両側をフック26で把持し、昇降シリンダー27a,27bで空パレット1aを持ち上げながら順次積み上げるのである。

この発明は、上記のような構成であって、シート状材料等の積載物を積載したパレット 1 が 2 台の送り込みローラコンベヤー 2 a , 2 b に 順次送り込まれると、この送り込みローラコン ベヤー2a及び2bから送り込まれたパレット 1を、供給コンベヤー3a, 3bにより順次一 定のピッチで排出コンベヤー4a, 4b側に送 り出す。そして排出コンベヤー4a、4bにお いて、積載物が計量コンペヤー側に取り出され た空パレットlaは、シリンダー等の昇降手段 5 a, 5 bを介して順次集合コンペヤー 6 a, 6 b側に移送された後に移載され、集められた 空パレット!aは、ローラコンベヤー8により 90度向きを変更された後、移送コンベヤー1 0に移載されて所定位置に設けたストッパ25 aの所で停止する。ここで、前後シリンダー2 8 a. 2 8 bが作動して積み上げ装置 9 を内側 に移動させ、そして空パレットIaの両側をフ ック26で把持し、昇降シリングー27a.2 7 bで空パレット1 a を持ち上げながら順次積 み上げるのである。

所定の数の空パレット1aが積み上げられた ら、ストッパ25aが移送コンベヤー10の上

特開平3-61214. (4)

面から降下して積み上げられた空パレット1aを、懶出位置に設けたストッパ25bの位置まで自走させ、ここからフォークリフト等により他の場所へ移送される。

以上のような操作が自動的に行われ、従って 人手を介することなく空パレット1aを順次積 み上げて搬出させることが出来るものである。 (発明の効果)

をオペレータ等による手作業によらず自動的に 行うことが出来るので、オペレータの安全性の 確保や、オペレータの作業経験等を考慮する必 要が少なく、また一人のオペレータにより多工 程を持つことが可能であり、狭いスペースで生 産性及び作業の効率化を図ることが出来る効果 がある。

4. 図面の簡単な説明

第1図はこの発明を実施した空パレット回収 装置の平面図、第2図は第1図のⅡ-Ⅱ 矢視側 面図、第3図は第1図のⅢ-Ⅲ矢視側面図、第 4図は第1図のⅣ-Ⅳ矢視側面図、第5図は第 1図のV-Ⅴ矢視側面図である。

1 …パレット、1 a …空パレット、2 a. 2 b …送り込みローラコンベヤー、3 a. 3 b …供給コンベヤー、4 a. 4 b …排出コンベヤー、5 a. 5 b …昇降手段、6 a. 6 b …集合コンベヤー、8 …ローラコンベヤー、

9…積み上げ装置、10…移送コンベヤー。



